



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(12) ТИТУЛЬНЫЙ ЛИСТ ОПИСАНИЯ ПОЛЕЗНОЙ МОДЕЛИ К ПАТЕНТУ

(21)(22) Заявка: 2010154280/11, 29.12.2010

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
29.12.2010

Приоритет(ы):

(22) Дата подачи заявки: 29.12.2010

(45) Опубликовано: 20.09.2011 Бюл. № 26

Адрес для переписки:

620002, г.Екатеринбург, ул. Мира, 19, УрФУ,
Центр интеллектуальной собственности, Т.В.
Маркс

(72) Автор(ы):

Либерман Яков Львович (RU),
Антропов Михаил Сергеевич (RU)

(73) Патентообладатель(и):

Федеральное государственное автономное
образовательное учреждение высшего
профессионального образования
"Уральский федеральный университет имени
первого Президента России Б.Н. Ельцина"
(RU)

(54) РОБОТОТЕЛЕЖКА

(57) Формула полезной модели

Робототележка, содержащая платформу, установленную на колесах, электропривод колес, установленный на платформе, устройство рулевого управления, кинематически связанное с колесами, блок программирования, блок управления траекторией движения робототележки, вход которого соединен с выходом блока программирования, а выход - с устройством рулевого управления, блок управления скоростью движения робототележки, выход которого соединен с электроприводом колес, отличающаяся тем, что она дополнительно содержит датчик углового положения колес, кинематически связанный с устройством рулевого управления, датчик массы груза, перемещаемого робототележкой, установленный на платформе, блок управления скоростью выполнен состоящим из двухвходового сумматора, двухвходового блока умножения сигналов, блока вычисления квадратного корня из сигнала, ограничителя сигнала, первого и второго задатчиков настроенных сигналов и блока деления сигналов, первый вход которого, предназначенный для ввода делимого, соединен с датчиком углового положения колес, второй вход, предназначенный для ввода делителя, соединен с выходом сумматора, первый вход сумматора соединен с датчиком массы, второй вход сумматора соединен с первым задатчиком, выход блока деления соединен с первым входом блока умножения, второй вход которого соединен со вторым задатчиком, а выход - со входом блока вычисления квадратного корня, причем выход блока вычисления квадратного корня соединен с электроприводом колес через ограничитель сигнала.

